

Esercizi per il corso di Istituzioni di Matematica II

Scienze Ambientali – Ravenna – Prof. A. Bonfiglioli

► **Esercizio 1 (Stabilità per sistemi lineari).** Si discuta la stabilità dell'origine $(0, 0)$ per i seguenti sistemi di EDO lineari 2×2 :

$$(1) : \quad \begin{cases} \dot{x} = -3x - 5y \\ \dot{y} = 5x + 3y \end{cases}$$

$$(2) : \quad \begin{cases} \dot{x} = 2x - 5y \\ \dot{y} = 5x + 2y \end{cases}$$

$$(3) : \quad \begin{cases} \dot{x} = -x - 3y \\ \dot{y} = 3x - y \end{cases}$$

$$(4) : \quad \begin{cases} \dot{x} = 6y \\ \dot{y} = -6x \end{cases}$$

$$(5) : \quad \begin{cases} \dot{x} = 2x - 3y \\ \dot{y} = 2y \end{cases}$$

$$(6) : \quad \begin{cases} \dot{x} = -6x + 6y \\ \dot{y} = -6y \end{cases}$$

$$(7) : \quad \begin{cases} \dot{x} = 2x - 3y \\ \dot{y} = 3x + 2y \end{cases}$$

$$(8) : \quad \begin{cases} \dot{x} = x + 2y \\ \dot{y} = -x + 4y \end{cases}$$

$$(9) : \quad \begin{cases} \dot{x} = 4x - 4y \\ \dot{y} = 2x - 2y \end{cases}$$

$$(10) : \quad \begin{cases} \dot{x} = 4x - 6y \\ \dot{y} = 3x - 5y \end{cases}$$

$$(11) : \quad \begin{cases} \dot{x} = -x - 2y \\ \dot{y} = x - 4y \end{cases}$$

$$(12) : \quad \begin{cases} \dot{x} = -2x - y \\ \dot{y} = x - 2y \end{cases}$$

$$(13) : \quad \begin{cases} \dot{x} = -3x + 5y \\ \dot{y} = -2x + 3y \end{cases}$$

$$(14) : \quad \begin{cases} \dot{x} = -6x + 6y \\ \dot{y} = -3x + 3y \end{cases}$$

$$(15) : \quad \begin{cases} \dot{x} = -3x \\ \dot{y} = -3y \end{cases}$$

$$(16) : \quad \begin{cases} \dot{x} = 10x \\ \dot{y} = 10y \end{cases}$$

- $(0, 0)$ è instabile (*autovalori reali distinti non nulli e discordi*: colle);
- $(0, 0)$ è instabile (*autovalori complessi coniugati con parte reale positiva*: fuoco instabile);
- $(0, 0)$ è asintoticamente stabile (*autovalori complessi coniugati con parte reale negativa*: fuoco stabile);
- $(0, 0)$ è neutralmente stabile (*autovalori complessi coniugati con parte reale nulla*: centro);
- $(0, 0)$ è instabile (*autovalori reali uguali e positivi, matrice non multipla della identità*: nodo instabile);
- $(0, 0)$ è asintoticamente stabile (*autovalori reali uguali e negativi, matrice non multipla della identità*: nodo stabile);
- $(0, 0)$ è instabile (*autovalori complessi coniugati con parte reale positiva*: fuoco instabile);
- $(0, 0)$ è instabile (*autovalori reali distinti positivi*: nodo instabile);
- $(0, 0)$ è instabile (*autovalori reali distinti, uno nullo e uno positivo*: fascio instabile);
- $(0, 0)$ è instabile (*autovalori reali distinti non nulli e discordi*: colle);
- $(0, 0)$ è asintoticamente stabile (*autovalori reali distinti negativi*: nodo stabile);
- $(0, 0)$ è asintoticamente stabile (*autovalori complessi coniugati con parte reale negativa*: fuoco stabile);
- $(0, 0)$ è neutralmente stabile (*autovalori complessi coniugati con parte reale nulla*: centro);
- $(0, 0)$ è neutralmente stabile (*autovalori reali distinti, uno nullo e uno negativo*: fascio neutralmente stabile);
- $(0, 0)$ è asintoticamente stabile (*autovalori reali uguali e negativi, matrice multipla della identità*: stella stabile);
- $(0, 0)$ è instabile (*autovalori reali uguali e positivi, matrice multipla della identità*: stella instabile).

► **Esercizio 2 (Stabilità per sistemi non-lineari).** Dopo aver mostrato che il punto $(x_0, y_0) = (0, 0)$ è un punto di equilibrio per il sistema non-lineare 2×2 di EDO

$$\begin{cases} \dot{x} = -4e^y + 2\log(1+x) + 2(\cos y)^3 + x^2 e^x \\ \dot{y} = 2\sin y - 4x + y^3 - 2\cos x + 2, \end{cases}$$

classificarne, se possibile, la stabilità.

Soluzione: Matrice Jacobiana in $(0, 0)$: $\begin{pmatrix} 2 & -4 \\ -4 & 2 \end{pmatrix}$; autovalori 6 e -2 (nessun autovalore è nullo dunque si può applicare il teorema di linearizzazione, che tuttavia potrebbe non dare informazioni): punto instabile.

Ripetere lo stesso tipo di esercizio per i casi seguenti (il punto (x_0, y_0) è assegnato in ciascuno dei casi e il sistema non lineare è scritto affianco).

$$(1): \quad (x_0, y_0) = (0, 0), \quad \begin{cases} \dot{x} = -\sin x + y^2 \\ \dot{y} = x - 2\log(1+y) + x^4, \end{cases}$$

$$(2): \quad (x_0, y_0) = (1, 0), \quad \begin{cases} \dot{x} = \sin(x-1) + e^y - 1 \\ \dot{y} = 2(x-1) + \sin(2y), \end{cases}$$

$$(3): \quad (x_0, y_0) = (0, 2), \quad \begin{cases} \dot{x} = \cos x + 3\sin(y-2) - 1 \\ \dot{y} = 1 - e^x + (y-2)^2, \end{cases}$$

$$(4): \quad (x_0, y_0) = (1, -1), \quad \begin{cases} \dot{x} = -\log x - 2\operatorname{tg}(y+1) \\ \dot{y} = x + 3 + (x-1)^2 - 4e^{y+1}, \end{cases}$$

$$(5): \quad (x_0, y_0) = (1, 2), \quad \begin{cases} \dot{x} = \sin(4x-4) - 6(y-2) \\ \dot{y} = 3\log(x) - 5e^{y-2} + 5, \end{cases}$$

$$(6): \quad (x_0, y_0) = (-2, 0), \quad \begin{cases} \dot{x} = 2\cos(x+2) - 3e^y + 1 \\ \dot{y} = 2y + y^2 + 3x + 6, \end{cases}$$

$$(7): \quad (x_0, y_0) = (1, -1), \quad \begin{cases} \dot{x} = -\log(x) - 2\sin(y+1) + (x-1)^2 e^y \\ \dot{y} = x + y(x-1)^2 - 4e^{y+1} + (y+1)^5 + 3, \end{cases}$$

$$(8): \quad (x_0, y_0) = (0, 0), \quad \begin{cases} \dot{x} = x + 2e^x - 2 + x^7 \\ \dot{y} = -\sin x + 4\log(y+1) + x^6 e^y, \end{cases}$$

Soluzioni:

1. Matrice Jacobiana in $(0, 0)$: $\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$; autovalori -1 e -2 (teorema applicabile): punto stabile.
2. Matrice Jacobiana in $(1, 0)$: $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \end{pmatrix}$; autovalori 3 e 0: nessuna informazione poiché il teorema di linearizzazione non è applicabile.

3. Matrice Jacobiana in $(0, 2)$: $\begin{pmatrix} 0 & 3 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$; autovalori $\pm i\sqrt{3}$: nessuna informazione (poichè $(0,0)$ è neutralmente stabile per il sistema lineare associato).
4. Matrice Jacobiana in $(1, -1)$: $\begin{pmatrix} -1 & -2 \\ 1 & -4 \end{pmatrix}$; autovalori -2 e -3 (teorema applicabile): punto stabile.
5. Matrice Jacobiana in $(1, 2)$: $\begin{pmatrix} 4 & -6 \\ 3 & -5 \end{pmatrix}$; autovalori 1 e -2 (teorema applicabile): punto instabile.
6. Matrice Jacobiana in $(-2, 0)$: $\begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$; autovalori $2 \pm 3i$ (teorema applicabile): punto instabile.
7. Matrice Jacobiana in $(1, -1)$: $\begin{pmatrix} -1 & -2 \\ 1 & -4 \end{pmatrix}$; autovalori -3 e -2 (teorema applicabile): punto stabile.
8. Matrice Jacobiana in $(0, 0)$: $\begin{pmatrix} 1 & 2 \\ -1 & 4 \end{pmatrix}$; autovalori 3 e 2 (teorema applicabile): punto instabile.